

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(21) Anmeldenummer: 84102285.8

(51) Int. Cl.³: **G 01 S 7/44**
G 01 S 7/52

(22) Anmeldetag: 03.03.84

(30) Priorität: 05.03.83 DE 3307872

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
12.09.84 Patentblatt 84/37

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE CH FR GB IT LI LU NL SE

(71) Anmelder: Fried. Krupp Gesellschaft mit beschränkter
Haftung
Altendorfer Strasse 103
D-4300 Essen 1(DE)

(72) Erfinder: Ziese, Rolf
Fohlenweide 12
D-2800 Bremen(DE)

(54) Verfahren zur Darstellung von im Polarkoordinaten-Format vorliegenden digitalisierten Daten einer Panorama-Abtastvorrichtung, wie einer Radar-, Sonaranlage od.dgl., auf einem Bildschirmraster mit kartesischen Koordinaten.

(57) Es wird ein Verfahren zur Darstellung von im Polarkoordinaten-Format vorliegenden Daten einer Panorama-Abtastvorrichtung, z. B. Radaranlage, auf einem Bildschirmraster mit kartesischen Koordinaten angegeben, bei welchem die Daten nach Koordinatentransformation in einen in kartesischen Koordinaten adressierbaren Bildspeicher mit einer dem Bildschirmraster entsprechenden Speicherorganisation eingeschrieben und aus dem Bildspeicher zeilen- oder spaltenweise ausgelesen und auf dem Bildschirm sichtbar gemacht werden. Zum Zwecke der Datenreduktion ohne Verschlechterung der Auflösung des Panoramabildes wird das Inkrement der Winkelkoordinate ein Vielfaches größer gewählt als die azimutale Auflösung des Bildspeichers und liegt vorzugsweise zwischen dem halben und vollen Öffnungswinkel des Abtastgliedes der Panorama-Abtastvorrichtung. Für jedes Polarkoordinaten-Wertepaar wird entsprechend der azimutalen Auflösung des Bildspeichers ein redundanzfreier Satz von kartesischen Einschreibadressen, dessen obere und untere Grenze durch das Winkelkoordinateninkrement bestimmt sind, derart generiert, daß durch die Gesamtheit der Adressensätze alle für die Panoramadarstellung erforderlichen Speicherplätze des Bildspeichers adressierbar sind. In die unter den Adressensätzen jeweils aufrufbaren Speicherplätze werden jeweils die gleichen Daten eingeschrieben.

FRIED. KRUPP GESELLSCHAFT MIT BESCHRÄNKTER HAFTUNG
in Essen

Verfahren zur Darstellung von im Polarkoordinaten-
Format vorliegenden digitalisierten Daten einer
Panorama-Abtastvorrichtung, wie einer Radar-, Sonar-
anlage od. dgl., auf einem Bildschirmraster mit kar-
tesischen Koordinaten

=====

- 1 Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Darstel-
lung von im Polarkoordinaten-Format vorliegenden
digitalisierten Daten einer Panorama-Abtastvorrich-
tung, wie einer Radar-, Sonaranlage od. dgl., auf
5 einem Bildschirmraster mit kartesischen Koordinaten
der im Oberbegriff des Anspruchs 1 angegebenen Art.

Bei einem solchen Verfahren ist es erforderlich, die
Koordinatentransformation von Polarkoordinaten in
kartesische Koordinaten flächendeckend durchzuführen,
10 d. h. alle Speicherplätze des Bildspeichers
und damit alle Bildpunkte des Bildschirmrasters zu
belegen. Hierzu wird bei einem bekannten Verfahren
der eingangs genannten Art die Inkrementierung der
Winkelkoordinate entsprechend der azimuthalen Auflö-
15 sung des Bildspeichers gewählt. Unter der azimuthalen
Auflösung des Bildspeichers wird derjenige Winkel ϕ
verstanden, der sich als Differenz der in Winkelko-
ordinaten umgerechneten x- oder y-Adressen zweier
benachbarter Speicherplätze ergibt, die in der Spei-
20 chermatrix einen Abstand N von dem durch die Adres-
sen $x = 0$, $y = 0$ festgelegten Speicherplatz haben,

- 1 wobei N die Zahl der Entfernungsinkremente ist, in
 welche der Entfernungsmeßbereich der Panorama-Ab-
 tastvorrichtung unterteilt ist. Beispielsweise er-
 5 gibt sich für eine Vollbild-Panoramadarstellung auf
 einem Bildschirm mit einem Bildschirmraster von
 1024 x 1024 Bildpunkten und einer dementsprechen-
 den Speicherorganisation des Bildspeichers von
 1024 x 1024 Speicherplätzen die Zahl N der Entfer-
 10 nungsinkremente bei voller Ausnutzung des Bildspei-
 chers für die Darstellung zu 512. Die azimutale Auf-
 lösung σ des Bildspeichers beträgt nach dem vorher
 Gesagten mit $x_1 = N \cdot \sin \varphi_1$ und $x_2 = N \cdot \sin \varphi_2$

$$\sigma = \varphi_2 - \varphi_1 = \frac{\arcsin x_2}{N} - \frac{\arcsin x_1}{N} .$$

- Benachbarte Speicherplätze mit Abstand N 512 von
 15 dem in der Mitte der Speichermatrix liegenden Ur-
 sprungs-Speicherplatz weisen dann z. B. die x-Adres-
 sen $x_1 = 0$ und $x_2 = 1$ bei einem Azimutwinkel von 0°
 und die x-Adressen $x_1 = 512/\sqrt{2} = 362$, $x_2 = 362+1 = 363$
 bei einem Azimutwinkel von 45° auf. Damit ergibt
 20 sich aus obigen Gleichungen die maximale Auflösung
 $\sigma_{\max} = 0,11^\circ$ und die minimale Auflösung $\sigma_{\min} = 0,16^\circ$.
 Die mittlere azimutale Auflösung des Bildspeichers
 beträgt somit $\sigma = 0,13^\circ$.

- Für eine flächendeckende Koordinatentransformation
 25 muß daher die Inkrementierung der Winkelkoordinate
 $\Delta\varphi = 0,11^\circ$ betragen. Dies ergibt eine extrem hohe
 Zahl an Aufnahmedaten und Koordinatenwandlungen und
 den damit verbundenen Einschreibvorgängen in den
 Bildspeicher, wobei zwangsläufig Einschreibvorgänge
 30 in redundanten Adressen vorgenommen werden. Die Viel-
 zahl der Einschreibvorgänge lassen in aller Regel

- 1 den Einsatz höchstintegrierter Speicherbausteine
- z. B. 64 K-Speicherelemente -, der aus Kosten-
und Raumgründen äußerst interessant wäre, nicht
mehr zu, da selbst bei zeitlicher Ineinanderschach-
5 telung der Aufnahme- und Wiedergabevorgänge die gro-
ße Zahl der hier erforderlichen Einschreibvorgänge
nicht in der für die Aufnahme im Speicherbaustein
verfügbaren Zeit bewältigt werden kann.

- Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, ein Ver-
10 fahren der eingangs genannten Art zu schaffen, durch
welches die Zahl der Einschreibvorgänge in den Bild-
speicher wesentlich reduziert und dadurch der Ein-
satz hochintegrierter Bausteine ermöglicht wird. Zu-
sätzlich soll eine vorteilhafte Schaltungsanordnung
15 zur Realisierung des Verfahrens angegeben werden.

Die Aufgabe ist bei einem Verfahren der im Oberbe-
griff des Anspruchs 1 angegebenen Art erfindungs-
gemäß durch die Merkmale im Kennzeichenteil des An-
spruchs 1 gelöst.

- 20 Bei dem erfindungsgemäßen Verfahren wird durch Ver-
größerung des Inkrements der Winkelkoordinate die
Zahl der Daten zunächst reduziert. Wenn die Inkre-
mentierung dabei gemäß Anspruch 2 bemessen wird,
gehen trotzdem für die Darstellung keinerlei Infor-
25 mationen verloren, da bedingt durch den Öffnungswin-
kel des Abtastgliedes, also der Radarantenne oder der
Sonarbasis, in diesem Winkelbereich von dem Abtast-
glied nur Mittelwerte geliefert werden, somit bei
einer feineren Inkrementierung, z. B. entsprechend
30 der azimutalen Auflösung des Bildspeichers, für je-
de Speiche in diesem dem Öffnungswinkel des Abtast-
gliedes entsprechenden Winkelbereich ohnehin iden-
tische Daten anstehen. Den pro Winkelinkrement an-

1 gelieferten Daten wird nunmehr pro Entfernungskoor-
 dinate ein redundanzfreier Satz von kartesischen
 Einschreibadressen zugeordnet, derart, daß durch die
 Gesamtheit der Adressen pro Winkelinkrement in alle,
5 durch die räumliche Lage des jeweiligen Winkelin-
 krementes und die Reichweite bestimmten Speicher-
 plätze des Bildspeichers nur einmal eingeschrieben
 werden kann, und zwar jeweils das gleiche Datum für
10 jeden Adressensatz. Dadurch wird die Zahl der Ein-
 schreibvorgänge gegenüber dem bekannten Verfahren
 um den Faktor 2 reduziert. Das bedeutet, daß für
 die Aufnahme gegenüber dem bekannten Verfahren nur
 noch die Hälfte der Zeit erforderlich ist, so daß
15 bei gleichbleibender Umlaufgeschwindigkeit des Ab-
 tastgliedes der Panorama-Abtastvorrichtung anstelle
 von bisher 16 K-Speicherelementen nunmehr die Ver-
 wendung von 64 K-Speicherelementen möglich ist. Um-
 gekehrt kann natürlich auch bei konstanter Speicher-
 elementgröße von 16 K die Umlaufgeschwindigkeit des
20 Abtastgliedes erhöht werden.

 Eine vorteilhafte Ausgestaltung des erfindungsge-
 mäßigen Verfahrens ergibt sich aus Anspruch 3. Durch
 diese Verfahrensschritte kann in einfacher Weise
 ein redundanzfreier Satz von kartesischen Einschreib-
25 adressen erstellt werden.

 Das erfindungsgemäße Verfahren läßt sich mit einer
 Schaltungsanordnung, wie sie in Anspruch 4 und den
 folgenden Ansprüchen charakterisiert ist, in vorteil-
 hafter Weise realisieren.

30 Die Erfindung ist anhand eines in der Zeichnung dar-
 gestellten Ausführungsbeispiels im folgenden näher
 beschrieben. Es zeigen:

1 Fig. 1 ein Blockschaltbild einer Schal-
 tungsanordnung zur Darstellung von
 im Polarkoordinaten-Format vorlie-
 genden digitalisierten Daten einer
5 Radaranlage auf einem Bildschirm-
 raster mit kartesischen Koordinaten,

 Fig. 2 eine prinzipielle Darstellung eines
 Bildschirmrasters eines Bildschirms
 gemäß Fig. 1, ausschnittsweise,

10 Fig. 3 eine Schaltungsanordnung eines Redun-
 danzprüfers in Fig. 1.

Die in Fig. 1 im Blockschaltbild schematisch darge-
stellte Vorrichtung zur Darstellung von im Polar-
koordinaten-Format vorliegenden Daten einer Radar-
15 anlage auf einem Bildschirmraster mit kartesischen
 Koordinaten weist eine Radarantenne 10 auf, die von
 einem Schrittmotor 11 angetrieben wird. Die Radar-
 antenne weist in bekannter Weise einen Öffnungswin-
 kel θ auf und wird von dem Schrittmotor 11 im Azi-
20 mut schrittweise um das Winkelinkrement $\Delta\varphi$ gedreht.
 Nach k Winkelschritten der Radarantenne 10 um das
 Winkelinkrement $\Delta\varphi$ ist der Horizont von der Radar-
 antenne einmal vollständig erfaßt. Die Zahl der
 Schaltschritte des Schrittmotors 11 werden von einem
25 Winkelinkrement-Zähler 12 gezählt, der bei Zähler-
 stand $k \cdot \Delta\varphi$ zurückgesetzt wird.

Die Radarantenne 10 ist mit einer Sende- und Emp-
fangsvorrichtung 13 verbunden. Diese bekannte Sen-
de- und Empfangsvorrichtung 13 erzeugt in bekannter
30 Weise HF-Impulse, die über die Radarantenne 10 aus-
 gesendet werden, und zwar pro Winkelstellung der Ra-
 darantenne 10 einen Impuls. Die von der Radaranten-

- 1 ne 10 pro Azimutwinkelstellung empfangenen Echos
werden der Sende- und Empfangsvorrichtung 13 zu-
geführt, dort aufbereitet und nach Analog-/Digital-
Wandlung in einem Analog-/Digital-Wandler 14 in ei-
5 nem Zwischenspeicher 15 abgelegt. Das Ablegen in
dem Zwischenspeicher 15 erfolgt zeitseriell, wo-
bei jeder Speicherplatz einer Entfernungskoordinat-
e zugeordnet ist. Bei einem in n gleiche Entfer-
nungsinkremente Δr unterteilten Entfernungsmeß-
10 bereich der Radareinrichtung muß der Zwischenspei-
cher 15 n Speicherplätze aufweisen. Das Auslösen
des Sendeimpulses, das Weiterschalten des Schrittmotors 11 um das azimutale Winkelinkrement $\Delta \varphi$ und
das Einschreiben der von der Radarantenne 10 abge-
15 gebenen digitalisierten Daten, also die digitalisierten Amplitudenwerte der Echos, in den Zwischen-
speicher 15 wird von einer Steuervorrichtung 16 synchronisiert, die noch weitere Synchronisations- und
Steuervorgänge ausübt.
- 20 Die Vorrichtung weist ferner einen in kartesischen
Koordinaten x, y adressierbaren Bildspeicher 17 auf,
dessen Dateneingang S_{in} mit dem Ausgang des Zwischen-
speichers 15 und dessen Datenausgang S_{out} über einen
Digital-/Analog-Wandler 18 mit einer elektronischen
25 Anzeigeeinheit 19 zur Sichtbarmachung des Inhalts
des Bildspeichers 17 verbunden ist. Die Anzeigeein-
heit 19 kann z. B. ein Fernsehgerät sein, das in be-
kannter Weise eine Bildröhre 20, einen Bildschirm 21
mit einem kartesischen Bildraster aus $p \times q$ Bildpunk-
30 ten, einen zwischen Digital-/Analog-Wandler 18 und
Bildröhre 20 eingeschalteten Verstärker 22 und ein Ab-
lenkspulensystem aus zwei Ablenkspulen 23, 24 auf-
weist, die über jeweils einen Verstärker 25, 26
mit einem Sägezahngenerator 27 bzw. 28 verbunden
35 sind, wobei der Sägezahngenerator 27 die Horizon-

1 talablenkung und der Sägezahn-generator 28 die Vertikalablenkung des Elektronenstrahls der Bildröhre 20 bewirkt.

5 Die Adress-Eingänge x, y des Bildspeichers 17 sind an einem Multiplexer 29 angeschlossen, dessen Steuereingang ebenso wie der Steuerbefehls-eingang "read/write" des Bildspeichers 17 mit einem Ausgang der Steuervorrichtung 16 verbunden ist. Entsprechend einem von der Steuervorrichtung 16 auf diese beiden
10 Steuerleitungen gegebenen write- bzw. read-Befehl sind die Adress-Eingänge x, y des Bildspeichers 17 mit einem Schreibadressierkreis 30 bzw. einem Lese-adressierkreis 31 verbunden.

15 Der Schreibadressierkreis 30 zum Einschreiben der jeweils in dem Zwischenspeicher 15 abgespeicherten n digitalen Zwischenspeicherwerte einer durch eine Winkelkoordinate $\varphi = h \cdot \Delta\varphi$ bestimmten sog. Radarspeiche umfaßt neben dem eingangs erwähnten Winkelinkrement-Zähler 12 zur Erfassung der azimuthalen Winkelstellung der Radarantenne 10 noch einen Entfernungsin-
20 krement-Zähler 32, dessen Zählkapazität n ist, also der Speicherkapazität des Zwischenspeichers 15 entspricht, einen Stufenzähler 33, dessen Zählkapazität gleich dem Quotienten aus Winkelinkrement $\Delta\varphi$ und der azimuthalen Auflösung σ des Bildspeichers 17 ist,
25 einen mit dem Zähl-eingang des Stufenzählers 33 verbundenen Takt-generator 34 und ein Rechenwerk 35. Das Rechenwerk 35 weist einen Addierer 36, einen Koordinatentransformator 37 und einen Redundanzprüfer 38
30 auf, der im einzelnen in Fig. 3 dargestellt ist. Der Koordinatentransformator 37 ist ein Sinus- und Kosinus-Netzwerk, das aus einem noch nachstehend erläuterten Winkel φ und aus einer vorgegebenen Entfernungskoordinate r die kartesischen Koordinaten x, y

1 nach den Gleichungen

$$y = r \cdot \cos \alpha$$

$$x = r \cdot \sin \alpha$$

5 berechnet. Der Ausgang des Stufenzählers 33 und der Ausgang des Winkelinkrement-Zählers 12 sind mit den beiden Eingängen des Addierers 36 verbunden. Der Übertrag-Ausgang des Stufenzählers 33 ist einerseits mit dem Zähleingang des Entfernungsincrement-Zählers 32 und andererseits mit der Steuervorrichtung 16 verbunden, an die ebenfalls der Übertrag-Ausgang des Winkelinkrement-Zählers 32 geführt ist. Der Ausgang des Winkelinkrement-Zählers 32 ist ebenso wie der Ausgang des Addierers 36 mit dem Koordinatentransformator 37 verbunden. Die beiden die kartesischen Adressen x, y führenden Ausgänge des Koordinatentransformators 37 sind über den Redundanzprüfer 38 mit dem Multiplexer 29 verbunden. Der Taktgenerator 34 wird von der Steuervorrichtung 16 gestartet und ist mit dieser über eine Steuerleitung verbunden.

20 Der Einschreibvorgang der von der Radarantenne 10 gelieferten Daten in den Bildspeicher 17 geht folgendermaßen vor sich:

25 Sobald die Radarantenne 10 um ein Winkelinkrement $\Delta \varphi$ gedreht ist, wird durch die Steuervorrichtung 16 in der Sende- und Empfangsvorrichtung 13 ein Sendeimpuls ausgelöst, der über die Radarantenne 10 entsprechend ihrer Drehung im Azimut unter der Winkelkoordinate $\varphi = h \cdot \Delta \varphi$ abgestrahlt wird. Das Winkelinkrement $\Delta \varphi$ der schrittweisen Antennendrehung ist dabei größer gewählt, als die azimutale Auflösung ζ des Bildspeichers 17, wie sie eingangs definiert ist. Da auf dem Bildschirm 21 der Anzeigeeinheit 19 das gesamte 360° -

- 1 Panoramabild des von der Radarantenne 10 abge-
lasteten Horizonts dargestellt und dabei der
Bildspeicher 17 voll genutzt werden soll, beträgt
die maximale azimutale Auflösung $\tilde{\sigma}_{\max}$ des Bild-
speichers nach dem eingangs Ausgeführten

$$\tilde{\sigma}_{\max} = \arcsin \frac{1}{n} .$$

- Die obere und untere Grenze der Größe des azimu-
talen Winkelinkrements $\Delta\varphi$ wird in Anpassung an den
Öffnungswinkel θ der Radarantenne 10 gewählt, und
10 zwar wird das Winkelinkrement $\Delta\varphi$ nicht größer als
der volle und nicht wesentlich kleiner als der hal-
be Öffnungswinkel θ bemessen.

- Bei einem Bildraster des Bildschirms 21 von z. B.
 $p \times q = 1024 \times 1024$ Bildpunkten und einer Spei-
cherorganisation des Bildspeichers 17 von 1024×1024
15 z-bit-Speicherplätzen wird die Entfernungsinkremen-
tierung so festgelegt, daß die Reichweite der Radar-
antenne 10 in $n = 512$ gleiche Entfernungsinkremen-
te Δr unterteilt ist. Die azimutale Auflösung des
20 Bildspeichers 17 beträgt dann $0,11^\circ$. Bei einem Öff-
nungswinkel der Radarantenne 10 von $\theta = 0,88^\circ$ wird
das Winkelinkrement z. B. zu $\Delta\varphi = 0,44^\circ$ gewählt. Die
Zählkapazität des Entfernungsinkrement-Zählers 32
beträgt dann 9 bit, die des Stufenzählers 33
25 $0,44/0,11 = 4 = 2$ bit, die des Winkelinkrement-Zäh-
lers 12 $360/0,44 \approx 818 = 10$ bit.

- Nach Abstrahlen des Sendeimpulses wird die Sende-
und Empfangsvorrichtung 13 von der Steuervorrich-
tung 16 auf Empfang geschaltet. Aus dem von der
30 Radarantenne 10 unter der Winkelkoordinate $\varphi = h \cdot \Delta\varphi$
empfangenen Empfangssignal werden nach Aufbereitung

1 und nach Analog-/Digital-Wandlung erhaltene Abtast-
werte in den Zwischenspeicher 15 sukzessive einge-
schrieben. Die Abtastfrequenz, mit welcher die Ab-
tastung bzw. Einschreibung in den Zwischenspei-
5 cher 15 vorgenommen wird, ist ein zeitliches Äqui-
valent zu der Entfernungsinkrementierung Δr und
wird von der Steuervorrichtung 16 geliefert. Im
Zwischenspeicher 15 sind somit nach Abschluß des
Signalempfangs für eine Winkelkoordinate $\varphi = h \cdot \Delta \varphi$
10 und n Entfernungsinkremente Δr n digitale Daten
abgespeichert, deren Polarkoordinaten durch den je-
weiligen Speicherplatz im Zwischenspeicher 15 (Ent-
fernungskordinate $r = i \cdot \Delta r$) und durch den Zähler-
inhalt des Winkelinkrement-Zählers 12 (Winkelkoor-
15 dinate $\varphi = h \cdot \Delta \varphi$) bestimmt sind.

Sobald die Zwischenspeicherung der Daten im Zwi-
schenspeicher 15 beendet ist, wird von der Steuer-
vorrichtung 16 der Taktgenerator 34 gestartet und
damit der Schreibadressierkreis 30 in Funktion ge-
20 setzt. Der Schreibadressierkreis 30 ist derart aus-
gebildet, daß für jeden im Zwischenspeicher 15 ab-
gespeicherten Zwischenspeicherwert ein redundanz-
freier Satz von Schreibadressen x, y generiert wird,
derart, daß mittels der dem Schreibadressensatz zu-
geordneten Speicherplätze des Bildspeichers 17 alle
25 Bildpunkte des Bildschirmrasters 21, die von einem
Kreissegment 39 (Fig. 2) überdeckt werden, beim Aus-
lesen des Bildspeichers 17 belegbar sind. Das in
Fig. 2 prinzipiell dargestellte Kreisringsegment 39
30 ist durch die Polarkoordinate $r = i \cdot \Delta r$, $\varphi = h \cdot \Delta \varphi$
des jeweiligen Zwischenspeicherwertes bestimmt und
durch die Winkel- und Entfernungsinkremente $\Delta \varphi$, Δr
begrenzt. Durch die Gesamtheit der redundanzfreien
Adressensätze sind somit trotz einer Winkelinkremen-
35 tierung, die größer ist als die azimutale Auflö-

- 1 sung ϕ des Bildspeichers 17, alle für die Panorama-
darstellung erforderlichen Speicherplätze des Bild-
speichers 17 adressierbar.

- 5 Zur Erzeugung dieser n redundanzfreien Adressensätze
für jede sog. Radarspeiche, also für die n im Zwi-
schenspeicher 15 abgelegten Zwischenspeicherwerte,
wird der Zählerinhalt des Stufenzählers 33 zu dem
Zählerinhalt des Winkelinkrement-Zählers 12, der
die Winkelkoordinate ϕ repräsentiert, hinzuaddiert.
10 Aus Gründen der symmetrischen Lage des Kreisseg-
ments 39 zu der Winkelkoordinate $\phi = h \cdot \Delta\phi$ wird im
Addierer 36 zusätzlich noch ein konstanter Winkel-
betrag β hinzuaddiert. Der Addierer 36 errechnet
den Winkel α gemäß Gleichung

15
$$\alpha = (h \cdot \Delta\phi) + \beta + (m \cdot \phi) ,$$

- wobei $h \cdot \Delta\phi$ der Zählerstand des Winkelinkrement-Zäh-
lers 12 und $m \cdot \phi$ der Zählerstand des Winkelstufen-
zählers 33 ist. Bei dem im vorhergehenden Abschnitt
gewählten Beispiel mit $\Delta\phi = 0,44^\circ$ und $\phi = 0,11^\circ$ wird
20 der Winkel β mit $-0,15^\circ$ gewählt. Bei einem dem Azi-
mutwinkel $\phi = 100^\circ$ entsprechenden Zählerstand des
Winkelinkrement-Zählers 12 z. B. werden je nach
Zählerstand des Stufenzählers 33 folgende Winkel-
werte α an den Koordinatentransformator 37 ausgegeben:

25
$$\begin{aligned} \alpha_0 &= 100^\circ - 0,15^\circ + 0 \cdot 0,11^\circ = 99,85^\circ \\ \alpha_1 &= 100^\circ - 0,15^\circ + 1 \cdot 0,11^\circ = 99,96^\circ \\ \alpha_2 &= 100^\circ - 0,15^\circ + 2 \cdot 0,11^\circ = 100,07^\circ \\ \alpha_3 &= 100^\circ - 0,15^\circ + 3 \cdot 0,11^\circ = 100,18^\circ . \end{aligned}$$

- Für die nachfolgende Winkelkoordinate von $\phi = 100,44^\circ$
30 sehen die Werte von α wie folgt aus :

$$\begin{aligned}
 1 \quad & d_0 = 100,44^\circ - 0,15^\circ + 0 \cdot 0,11^\circ = 100,29^\circ \\
 & d_1 = 100,44^\circ - 0,15^\circ + 1 \cdot 0,11^\circ = 100,40^\circ \\
 & d_2 = 100,44^\circ - 0,15^\circ + 2 \cdot 0,11^\circ = 100,51^\circ \\
 & d_3 = 100,44^\circ - 0,15^\circ + 3 \cdot 0,11^\circ = 100,62^\circ.
 \end{aligned}$$

5 Mit jeder Entfernungskoordinate $r = i \cdot \Delta r$, die durch den Zählerstand des Entfernungsincrement-Zählers 32 bestimmt wird, und einem Satz α -Werte α_0 bis α_3 bestimmt der Koordinatentransformator 37 mit den angegebenen Gleichungen eine Vielzahl kartesischer

10 x- und y-Koordinaten, die durch entsprechende Rundung in die kartesischen Adressen des Bildspeichers 17 überführt und jeweils dem Redundanzprüfer 38 zugeführt werden. Bei dem gewählten Beispiel werden somit für jede Winkelkoordinate $\varphi = h \cdot \Delta \varphi$ 512 Sätze

15 von jeweils vier y- und vier x-Adressen erstellt, wobei sukzessive jeweils ein Satz von kartesischen Adressen auf Redundanz geprüft und redundante Adressen ausgeschieden werden.

Der in Fig. 3 dargestellte Redundanzprüfer 38 weist

20 ein Torglied 40 auf, mittels welchem die Adressleitungen x, y zwischen Koordinatentransformator 37 und Multiplexer 29 gesperrt bzw. bei Redundanzfreiheit der momentan vom Koordinatentransformator 37 ausgegebenen Adresse x, y freigegeben werden, so daß vom

25 Redundanzprüfer 38 nur redundanzfreie Adressen als Einschreibadressen an den Bildspeicher 17 gelangen. Zur Prüfung der Redundanz bzw. der Redundanzfreiheit der am Torglied jeweils anstehenden Adresse x, y sind ein x-Register 41 und ein y-Register 42 zum Speichern

30 jeweils einer x-Koordinate bzw. einer zugehörigen y-Koordinate einer Adresse und zwei Komparatoren 43, 44 zum Vergleichen der aktuell am Torglied anstehen-

1 den Adresse mit der vorhergehenden Adresse vorgesehen.
Der Komparator 43 ist eingangsseitig einerseits mit
der x-Adressleitung und andererseits mit dem x-
Register 41 verbunden, während der Komparator 44
5 eingangsseitig an die y-Adressleitung und an das
y-Register 42 angeschlossen ist. Die Ausgänge der
Komparatoren 43, 44 sind mit einem NOR-Glied 45
verbunden, an dessen Ausgang der Steuereingang
des Torgliedes 40 gelegt ist. Die Funktion des
10 Redundanzprüfers 48 ist der in Fig. 3 angegebenen
Wahrheitstabelle ohne weiteres zu entnehmen, wo-
bei zu beachten ist, daß die Ausgänge der Kompara-
toren 43, 44 logisch "1" sind, wenn die Eingangs-
signale gleich sind, und logisch "0" annehmen,
15 wenn die Eingangssignale ungleich sind. Ein lo-
gisch "1"-Signal am Ausgang des NOR-Gliedes 45
öffnet das Torglied 40 und durch logisch "0" wird
das Torglied 40 geschlossen. Die jeweils bei offe-
nem Torglied 40 als Einschreibadresse zu dem Mul-
tiplexer 29 gelangende Adresse x, y wird jeweils
20 in den beiden Registern 41, 42 gespeichert.

Vom Ausgangssignal des NOR-Gliedes 45 wird gleich-
zeitig ein Einschreibbefehl für den Bildspeicher 17
abgeleitet. Hierzu ist der Ausgang des NOR-Gliedes 45
25 über eine Steuerleitung 47 mit einem AND-Glied 46
verbunden, das von der Steuervorrichtung 16 bei ei-
nem write-Befehl gesetzt und bei einem read-Befehl
gesperrt wird. Der Ausgang des AND-Gliedes 46 ist
mit dem Steuerbefehleingang "read/write" des Bild-
speichers 17 verbunden. Ist das AND-Glied 46 von
30 der Steuervorrichtung 16 gesetzt, so wird mit Auf-
treten eines Ausgangssignals logisch "1" am NOR-
Glied 45 ein Einschreibbefehl an den Bildspeicher 17
gegeben. Mit jedem an den Entfernungsinkrement-Zäh-

1 ler 32 und damit auch an die Steuervorrichtung 16
gelangenden Zählimpuls wird jeweils ein Zwischen-
speicherwert aus dem Zwischenspeicher 15, der ein
einfaches Schieberegister sein kann, ausgelesen und
5 steht als z-bit-Digitalwert am Dateneingang S_{in} des
Bildspeichers 17 an. Dieser Zwischenspeicherwert
wird unter jeder zu einem redundanzfreien Adres-
sensatz gehörigen Einschreibadresse x, y in den
dieser zugeordneten Speicherplatz des Bildspei-
10 chers 17 eingelesen. Ein redundanzfreier Adressen-
satz kann bei dem vorstehend angegebenen Zahlenbei-
spiel maximal vier Einschreibadressen und minimal
eine Einschreibadresse aufweisen.

Zum zeilenweisen Auslesen des Bildspeicherinhalts
15 weist der an sich bekannte Schreibadressierkreis 31
einen Taktgenerator 50, einen Zeilenzähler 51, des-
sen Zähleingang mit dem Ausgang des Taktgenerators 50
verbunden ist, und einen Spaltenzähler 52 auf, dessen
Zähleingang mit dem Übertrag-Ausgang "carry" des Zei-
20 lenzählers 51 verbunden ist. Der Übertrag-Ausgang
"carry" von Zeilenzähler 51 und Spaltenzähler 52
ist mit jeweils einem Verzögerungsglied 53 bzw. 54
verbunden. Der Ausgang des Verzögerungsglieds 53
triggert den Sägezahngenerator 27 für die Horizon-
25 talablenkung und der Ausgang des Verzögerungsglieds 54
den Sägezahngenerator 28 für die Vertikalablenkung.
Die Verzögerungsglieder 53, 54 sind so ausgelegt, daß
bei einem Eingangssignal ein Ausgangssignal von sol-
cher zeitlichen Länge ansteht, die mindestens der
30 Rücklaufzeit des Elektronenstrahls der Bildröhre 20
vom Zeilenende zum Zeilenanfang bzw. Bildende zum
Bildanfang entspricht. Der Ausgang des Verzögerungs-
glieds 53 ist mit dem Reset-Eingang des Zeilenzäh-
lers 51 verbunden, und der Ausgang des Verzögerungs-
35 glieds 54 mit dem Reset-Eingang des Spaltenzählers 52.

- 1 Die Zählaustränge von Zeilenzähler 51 und Spalten-
zähler 52 sind über den Multiplexer 29 mit den
Adress-Eingängen x, y des Bildspeichers 17 ver-
bunden. Die Verbindung wird hergestellt, sobald
5 die Steuervorrichtung 16 einen read-
Befehl ausgibt und damit gleichzeitig den Takt-
generator 50 des Leseadressierkreises 31 startet.
Mit einer Lesewiederholfrequenz von 50 Hz und ei-
ner Speicherorganisation von 1024×1024 z-bit-
10 Speicherplätzen beträgt die Taktfrequenz des Ge-
nerators 50 26 MHz.

- Die Erfindung ist nicht auf das vorstehend be-
schriebene Ausführungsbeispiel der Vorrichtung
beschränkt. So ist es nicht zwingend erforder-
15 lich, die redundanzfreien Sätze von kartesischen
Einschreibadressen x, y für jedes Polarkoordina-
ten-Wertepaar r, φ in der beschriebenen Weise zu ge-
nerieren. Die Gesamtheit der redundanzfreien Adres-
sensätze kann ebenso nach einmaliger Berechnung in
20 einem Speicher in Zuordnung zu den Polarkoordina-
ten-Wertepaaren abgelegt werden. Da durch die vor-
gegebene Inkrementierung der Polarkoordinaten im-
mer die gleichen Winkel- und Entfernungskoordina-
ten auftreten, kann durch Anlegen eines Polarko-
25 ordinaten-Wertepaares an den Speicher der jeweili-
ge redundanzfreie Satz von kartesischen Einschreib-
adressen x, y aus dem Speicher abgerufen werden.

- Ferner ist es nicht zwingend, die Radarantenne 10
mit einem Schrittmotor 11 anzutreiben, dessen Schalt-
30 schritt gleich der Inkrementierung der Winkelkoor-
dinate bemessen ist. Es ist ebenso möglich, die Ra-
darantenne mit konstanter Rotationsgeschwindigkeit
stetig umlaufen zu lassen und deren Drehstellung
mit einem inkrementalen Drehwinkelgeber zu erfassen.

- 1 Der Zählerinhalt des Winkelinkrement-Zählers 12 muß dann zusätzlich der Steuervorrichtung 16 zugeführt werden, die dann den Sende- und Empfangsvorgang der Sende- und Empfangsvorrichtung 13
- 5 mit der Drehstellung der Radarantenne 10 synchronisiert.

- . - . - . -

PATENTANSPRÜCHE

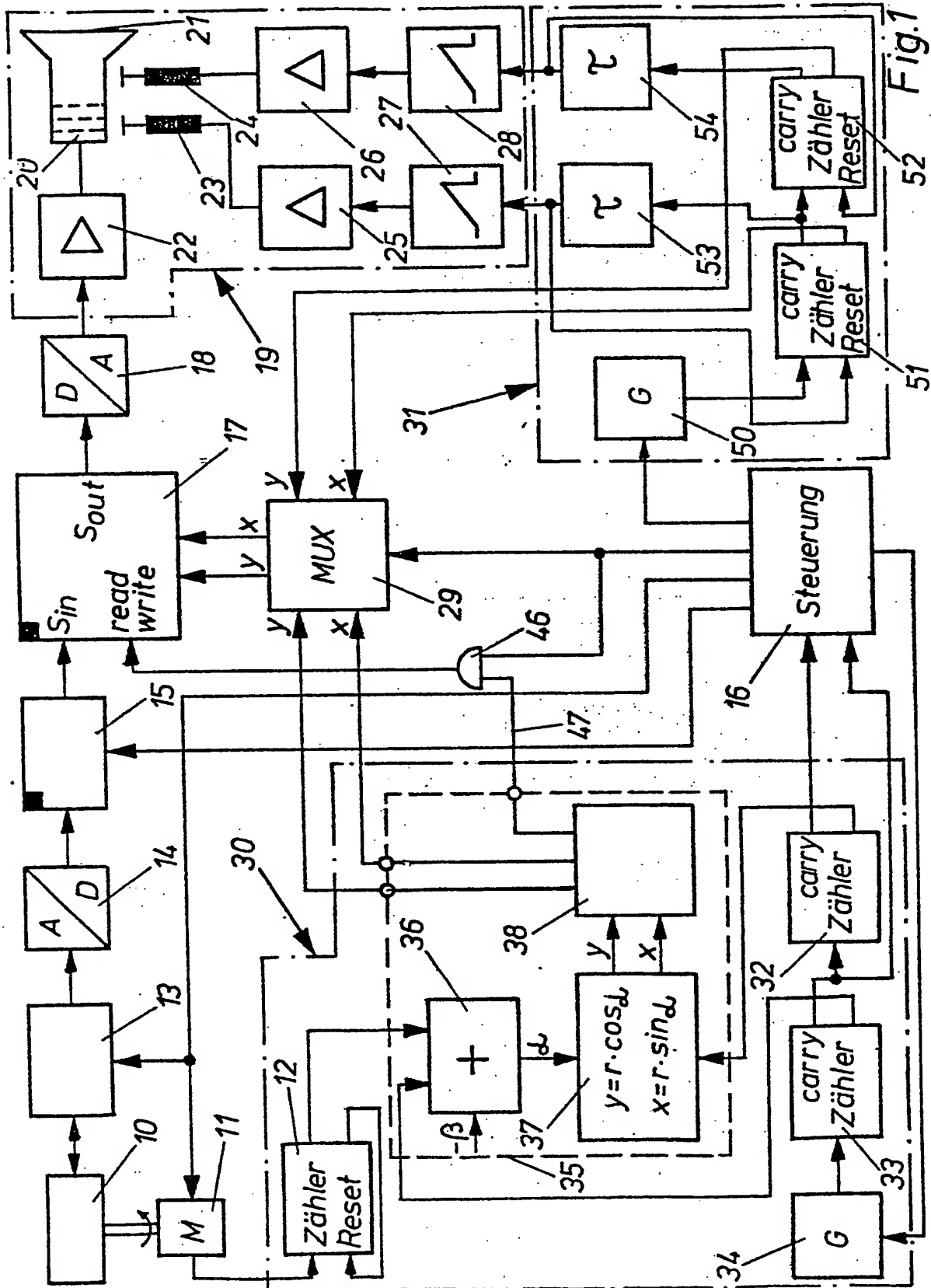
- 1 1. Verfahren zur Darstellung von im Polarkoordinaten-Format vorliegenden digitalisierten Daten
einer Panorama-Abtastvorrichtung, wie einer Radar-, Sonaranlage od. dgl., auf einem Bildschirm-
5 raster mit kartesischen Koordinaten, bei welchem die Daten nach Koordinatentransformation in einen in kartesischen Koordinaten adressierbaren Bildspeicher mit einer dem Bildschirmraster entsprechenden Speicherorganisation eingeschrieben
10 und aus dem Bildspeicher zeilen- oder spaltenweise ausgelesen und auf dem Bildschirm sichtbar gemacht werden, dadurch gekennzeichnet, daß das Inkrement ($\Delta\varphi$) der Winkelkoordinate (φ) um ein Vielfaches größer gewählt wird als die azimutale Auflösung (σ) des Bildspeichers (17), daß
15 jedem Polarkoordinaten-Wertepaar (r, φ) ein der azimutalen Auflösung (σ) des Bildspeichers (17) entsprechender, redundanzfreier Satz von kartesischen Einschreibadressen, dessen obere und untere Grenze durch das Winkelkoordinateninkrement ($\Delta\varphi$) bestimmt sind, derart zugeordnet wird,
20 daß durch die Gesamtheit der Einschreibadressensätze alle für die Panoramadarstellung erforderlichen Speicherplätze des Bildspeichers (17) adressierbar sind, und daß in die unter den Einschreibadressensätzen jeweils aufrufbaren Speicherplätze des Bildspeichers (17) jeweils die
25 gleichen, den zugeordneten Polarkoordinaten-Wertepaaren (r, φ) zugehörigen Daten eingeschrieben
30 werden.

- 1 2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß das Winkelkoordinateninkrement ($\Delta\varphi$) in Anpassung an den Öffnungswinkel (θ) eines Abtastgliedes der Panorama-Abtastvorrichtung, wie
5 der Radarantenne (10) oder der Sonarbasis, gewählt wird und vorzugsweise daß das Winkelinkrement ($\Delta\varphi$) nicht größer als der volle und nicht wesentlich kleiner als der halbe Öffnungswinkel (θ) bemessen wird.
- 10 3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß für die Zuordnung des redundanzfreien Satzes von kartesischen Einschreibadressen (x, y) jedes Polarkoordinaten-Wertepaar (r, φ) einer Koordinatentransformation unterzogen und
15 dabei die Winkelkoordinate (φ) um einen der azimutalen Auflösung (δ) des Bildspeichers (17) entsprechenden Winkelbetrag stufenweise variiert wird, wobei die Anzahl (m) der Stufen gleich dem Quotienten aus Winkelkoordinateninkrement ($\Delta\varphi$)
20 und azimutaler Auflösung (δ) des Bildspeichers (17) ist, und daß aus den gewonnenen kartesischen Koordinaten (x, y) sich ergebende redundante Adressen eliminiert werden.
- 25 4. Vorrichtung zum Durchführen des Verfahrens nach einem der Ansprüche 1 bis 3, mit einer Panorama-Abtastvorrichtung, wie Radar-, Sonaranlage od. dgl., deren Entfernungsmessbereich in n gleiche Entfernungsinkremente und deren Azimutalmessbereich in k gleiche Winkelinkremente unterteilt
30 ist, mit einem Zwischenspeicher zum zeitweisen Abspeichern von jeweils n digitalen Daten einer durch eine Winkelkoordinate bestimmten Speicherzeile, mit einem in kartesischen Koordinaten adressier-

- 1 baren Bildspeicher mit $p \times q$ Speicherplätzen,
mit einem Schreibadressierkreis zum Einschrei-
ben der Zwischenspeicherwerte in den Bildspei-
cher, mit einem Leseadressierkreis zum zeilen-
5 oder spaltenweisen Auslesen des Bildspeichers
und mit einem ein kartesisches Raster aus $p \times q$
Bildpunkten aufweisenden Bildschirm zum Sicht-
barmachen des ausgelesenen Speicherinhalts, da-
durch gekennzeichnet, daß die Winkelinkremen-
10 te ($\Delta\varphi$) ein Vielfaches größer sind als der ar-
cus sinus des Kehrwertes der Anzahl n der Ent-
fernungsinkremente (Δr) der Speiche und daß
der Schreibadressierkreis (30) derart ausgebil-
det ist, daß für jeden Zwischenspeicherwert des
15 Zwischenspeichers (15) ein redundanzfreier Satz
von Schreibadressen (x, y) abruf- oder generier-
bar ist, derart, daß mittels der dem Schreib-
adressensatz zugeordneten Speicherplätze des
Bildspeichers (17) alle Bildpunkte des Bild-
20 schirmrasters, die von einem durch die Polar-
koordinaten (r, φ) des Zwischenspeicherwertes
bestimmten und durch die Winkel- und Entfer-
nungsinkremente ($\Delta\varphi, \Delta r$) begrenzten Kreis-
ringsegment (39) überdeckt werden, beim Ausle-
sen des Bildspeichers (17) belegbar sind, und
25 daß unter jeder Einzeladresse (x, y) eines
Schreibadressensatzes der gleiche Zwischenspei-
cherwert eingeschrieben wird.
5. Vorrichtung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeich-
30 net, daß die Winkelinkremente ($\Delta\varphi$) nicht größer
als der volle und nicht wesentlich kleiner als
der halbe Öffnungswinkel (θ) eines Abtastgliedes
der Panorama-Abtastvorrichtung, z. B. der Radar-
antenne (10), ist.

- 1 6. Vorrichtung nach Anspruch 4 oder 5, dadurch gekennzeichnet, daß der Schreibadressierkreis (30) einen Winkelinkrement-Zähler (12), einen Entfernungsinkrement-Zähler (32) und einen Stufenzähler (33) aufweist, die mit einem Rechenwerk (35) verbunden sind, und daß das Rechenwerk (35) einen mit den Ausgängen von Winkelinkrement-Zähler (12) und Stufenzähler (33) verbundenen Addierer (36), einen mit den Ausgängen von Addierer (36) und Entfernungsinkrement-Zähler (32) verbundenen Koordinatentransformator (37) und einen dem Koordinatentransformator (37) nachgeschalteten Redundanzprüfer (38) aufweist.
- 5
- 10
- 15 7. Vorrichtung nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, daß der Stufenzähler (33) ein Überlaufzähler ist, dessen Übertrag-Ausgang (carry) mit dem Zähleingang des Entfernungsinkrement-Zählers (32) verbunden ist.
- 20 8. Vorrichtung nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, daß die Zählkapazität des Stufenzählers (33) gleich dem Quotienten aus dem Winkelinkrement ($\Delta\varphi$) und dem arcus sinus des Kehrwertes der Anzahl n der Entfernungsinkremente (Δr) der Speiche ist.
- 25 9. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 6 bis 8, dadurch gekennzeichnet, daß der Redundanzprüfer (38) ein Torglied (40), dessen Eingänge mit dem Ausgang des Koordinatentransformators (37) verbunden und dessen Ausgänge mit den Adress-Eingängen des Bildspeichers (17) verbindbar sind, und einen jeweils mit zwei zeitlich aufeinanderfolgenden Wertepaaren der von dem Koordinatentransformator (37) ausgegebenen kartesischen Adressen belegten Ver-
- 30

- 1 gleicher (43, 44, 45) aufweist, der bei Identität der Wertepaare ein Sperrsignal und bei Nichtidentität ein Öffnungssignal an das Torglied (40) gibt.



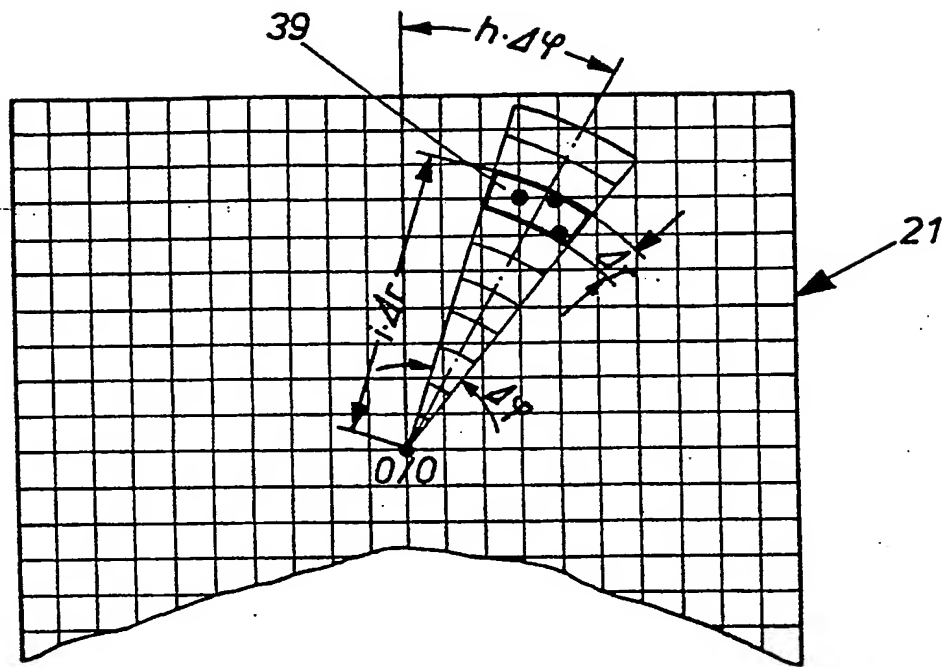
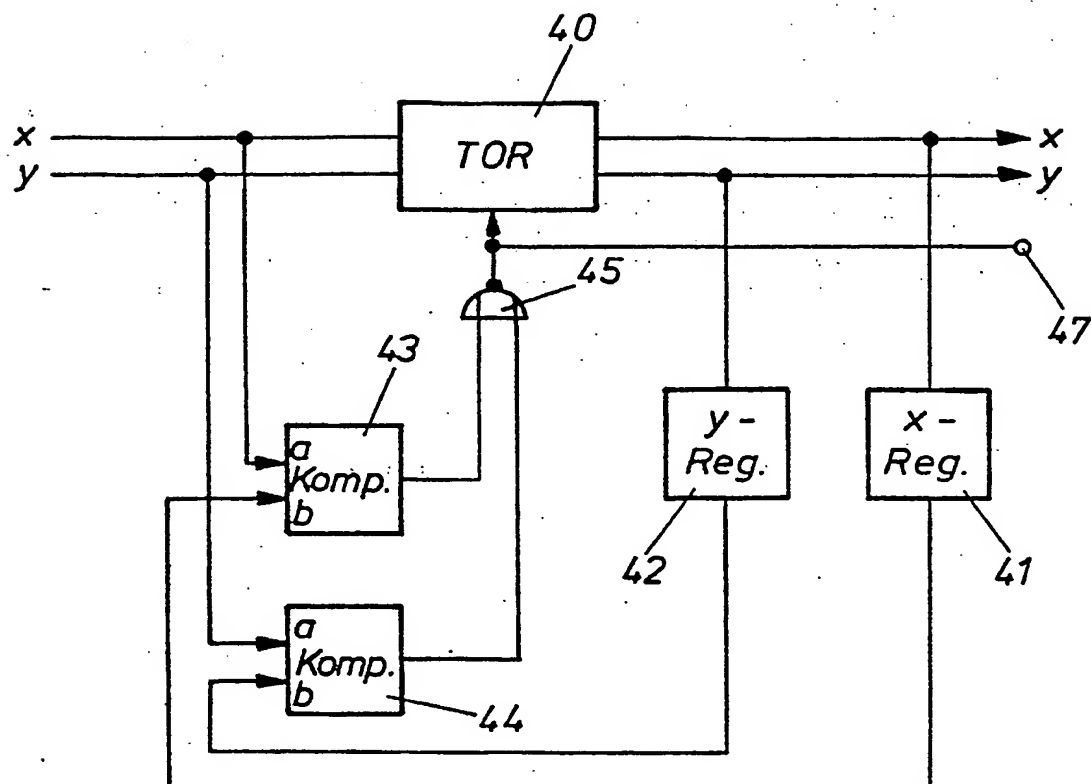


Fig. 2

3/3

Wahrheitstabelle

Ausgang 43	Ausgang 44	Ausgang 45
0	0	1
0	1	1
1	0	1
1	1	0

Fig.3

(19)



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets

(11) Veröffentlichungsnummer:

0 118 125
A3

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(21) Anmeldenummer: 84102285.8

(61) Int. Cl.⁴: **G 01 S 7/44**
G 01 S 7/52

(22) Anmeldetag: 03.03.84

(30) Priorität: 05.03.83 DE 3307872

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
 12.09.84 Patentblatt 84/37

(88) Veröffentlichungstag des später
 veröffentlichten Recherchenberichts: 05.02.86

(84) Benannte Vertragsstaaten:
 AT BE CH FR GB IT LI LU NL SE

(71) Anmelder: Fried. Krupp Gesellschaft mit beschränkter
 Haftung
 Altendorfer Strasse 103
 D-4300 Essen 1(DE)

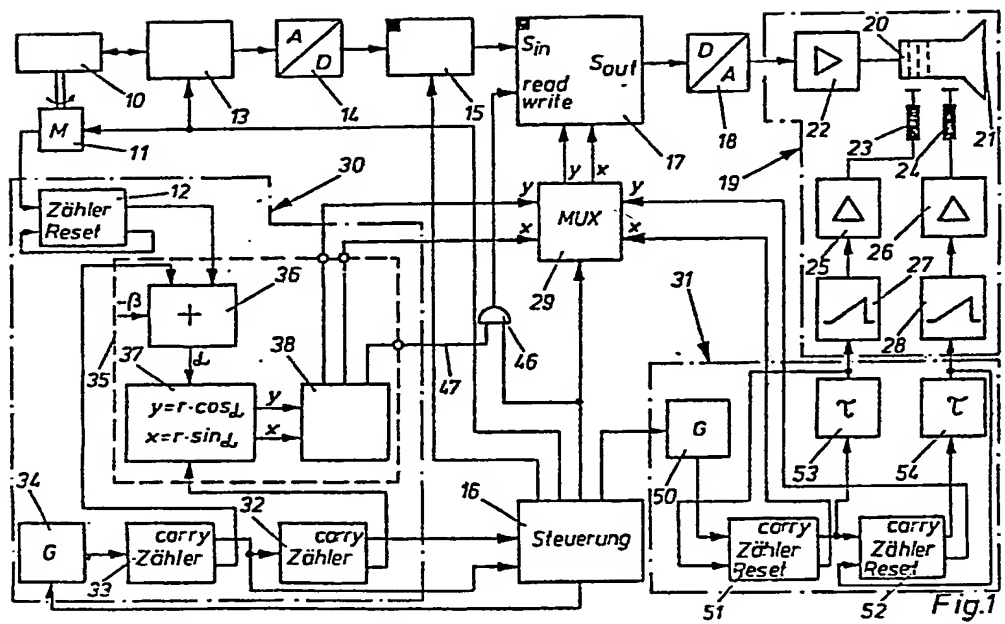
(72) Erfinder: Ziese, Rolf
 Fohlenweide 12
 D-2800 Bremen(DE)

(54) Verfahren zur Darstellung von im Polarkoordinaten-Format vorliegenden digitalisierten Daten einer Panorama-Abtastvorrichtung, wie einer Radar-, Sonaranlage od.dgl., auf einem Bildschirmraster mit kartesischen Koordinaten.

(57) Es wird ein Verfahren zur Darstellung von im Polarkoordinaten-Format vorliegenden Daten einer Panorama-Abtastvorrichtung, z. B. Radaranlage, auf einem Bildschirmraster (21) mit kartesischen Koordinaten angegeben, bei welchem die Daten nach Koordinatentransformation (37) in einen in kartesischen Koordinaten adressierbaren Bildspeicher (17) mit einer dem Bildschirmraster entsprechenden Speicherorganisation eingeschrieben und aus dem Bildspeicher zeilen- oder spaltenweise ausgelesen und auf dem Bildschirm sichtbar gemacht werden. Zum Zwecke der Datenreduktion ohne Verschlechterung der Auflösung des Panoramabildes wird das Inkrement der Winkelkoordinate ein Vielfaches größer gewählt als die azimutale Auflösung des Bildspeichers und liegt vorzugsweise zwischen dem halben und vollen Öffnungswinkel des Abtastgliedes der Panorama-Abtastvorrichtung. Für jedes Polarkoordinaten-Wertepaar wird entsprechend der azimutalen Auflösung des Bildspeichers (17) ein redundanzfreier Satz von kartesischen Einschreibadressen, dessen obere und untere Grenze durch das Winkeloordinateninkrement bestimmt sind, derart generiert, daß durch die Gesamtheit der Adressensätze alle für die Panoramadarstellung erforderlichen Speicherplätze des Bildspeichers adressierbar sind. In die unter den Adressensätzen jeweils aufrufbaren Speicherplätze werden jeweils die gleichen Daten eingeschrieben.

./...

EP 0 118 125 A3





Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

0118125

Nummer der Anmeldung

EP 84 10 2285

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int. Cl. 3)
X	FR-A-2 315 702 (L.C.T.) * Abbildungen 1-4; Seite 2, Zeilen 10-26; Seite 3, Zeile 1 - Seite 6, Zeile 6 *	1,3,4,6	G 01 S 7/44 G 01 S 7/52
A	US-A-4 106 021 (KAZUO KATAGI)		
A	US-A-3 765 018 (J.L. HEARD et al.)		
			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int. Cl. 3)
			G 01 S
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt.			
Recherchenort DEN HAAG		Abschlußdatum der Recherche 09-10-1985	
		Prüfer CANNARD J.M.	
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTEN X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : mündliche Offenbarung P : Zwischenliteratur T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus andern Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument			